

「世界道路交通被害者の日、北海道フォーラム 2025」参加者アンケート

※ 参加者数 48 人

(講師 1 人、関係機関 5 人、支援団体等 6 人、一般 16 人、被害者の会 会員 20 人)

※ アンケート回答者 25 人

【フォーラムの内容について】

◆大変良かった：20 人 ◆良かった：2 人 ◆普通：1 人 ◆あまり良くなかった：0 人 ◆無記入：2 人

【感想】

- ★ 真島さんのお話にとても心を打たれました。
- ★ 初めにお話しされた真島さんの「時薬」が効かないと言うのは遺族として同感だと思いました。他人にはわからないと思います。
- ★ 久保田先生の実験的調査のお話、説得力がありました。ハンプの速度制御効果が初めてわかりました。
- ★ ハンプやライジングボーラードなど初めて知って、大変効果的だと感じ、今後沢山の場所に拡がって欲しいと強く思いました。
- ★ 通学路 Vision Zero の取組がとても参考になった。
- ★ ゾーン 30 プラスの具体的対策について知ることができた。
- ★ 北海道でもまだまだできる対策があることを知れた。
- ★ 久保田先生のお話は動画もあり、とてもわかりやすかったです。実験結果を用いて資料も見やすく、特にハンプやソフトライジングボーラードの設置は興味深く、実際に北海道ではどれくらい設置（あるいは予定）があるか具体的に知りたいです。
- ★ ヴィジョンゼロをまず通学路に絞って実現して、さらに範囲を拡げていくという流れは、クルマの運転手も社会全体も反対しにくく、合意を作りやすい良いやり方だと思った。一方、ハンプやボーラードを設置せず法規則だけを行っても違法運転が常態化してしまうのが、この社会の現状であり、悲しいことだと思う。社会全体で教育をがんばって、多くの人が人権意識や遵法意識を十分に身に付ける事の出来る社会にしていきたい。
- ★ 技術の進歩により理想のハンプが見つかり、より安全が確保されたのはすごいと感じました。命より大切なものはないはずです。今後も、ヨーロッパのようにゾーン 30 プラスをいろいろと組み合わせ、より安全な国、よりゼロに向けて頑張っていきたいと思います。
- ★ 北海道は冬季期間と広い土地がある。ハンプは雪が降ると劣化したり、存在が忘れられる。ボーラードなら目立つので設置してほしい。同じような気候の北欧は、どのような交通事故対策をしているのでしょうか。
- ★ ハンプ、ボーラードを実際に設置するための具体的道すじ～行政と住民のワークショップの例など～が分かった。
- ★ 子どもと高齢者の事故の多さにはびっくりしました。日本には抜け道が多いですね。札幌でもがんばってハンプを沢山作ってほしいです。
- ★ 歩道のない通学路など、子どもが安心して通学できない道路がなぜこんなに多くあるのでしょうか。ドライバーのモラルが一番問題と感じていますが、道路整備も大切だと思います。
- ★ ハンプやボーラードなどの日本国内での設置例、効果などが具体的に分かってよかったです。法の整備も進み国内の設置例も多く、道内のハンプの設置例もあるので、さらに増やしていくと感じた。

- ★ 北海道の道路がもっと歩車分離型になれば、交通事故も少なくなると思います。家の近所 500m 以内での事故が 20%もあるワケで、スクールゾーンにはライジングボラードのようなものがあるといい。ハンプの導入、横断歩道に取り入れて欲しい。
- ★ 民間と行政の協力のもとでワークショップが行われると効果的である。日和山小学校の実例が非常に参考になった。ライジングボラードの経費面の説明が欲しい。ノルウェー、フィンランドを参考に一般市民に対する PR が必要と思います。大変参考になりました。ありがとうございました。
- ★ ここまでハード面の対策が有効なものだとは知りませんでした。引き続きソフト面での対策は実施しなければなりませんが、ハード対策（関係機関と連携が必要）も重点に置かなくてはならないと感じました。そして交通事故死ゼロを目指していかなければなりません。そのためには、先ず交通弱者といわれる歩行者対クルマの（対策の）必要性を改めて認識しました。
- ★ フォーラムの開催を心よりお祝い申し上げます。開催にあたり尽力された北海道交通事故被害者の会の皆様、本当にお疲れ様でございました。交通事故の被害に遭われた皆様が「自分たちで最後にして欲しい」、そういうお気持ちで活動されていることが大変心に染み入るフォーラムでした。本日のフォーラムで感じたことを胸に、一層、被害者支援に取り組んでいきたいと思います。本当にありがとうございました。
- ★ この会に参加出来て良かったと思います。車社会の世の中で、いろんな事に取り組みをしていることを初めて知りました。ありがとうございました。